

BUNDESREPUBLIK DEUTSCHLAND



Prioritätsbescheinigung über die Einreichung einer Patentanmeldung

Aktenzeichen: 102 55 344.0

Anmeldetag: 27. November 2002

Anmelder/Inhaber: Siemens Aktiengesellschaft, München/DE

Bezeichnung: Fördersystem für Güter, insbesondere Behälter für Gepäckstücke, und Steuerverfahren für das Fördersystem

IPC: B 65 G 43/10

Die angehefteten Stücke sind eine richtige und genaue Wiedergabe der ursprünglichen Unterlagen dieser Patentanmeldung.

München, den 6. November 2003
Deutsches Patent- und Markenamt

Der Präsident

Im Auftrag

A large, handwritten signature in black ink, which appears to be "Kahle", is written over the signature line. The signature is fluid and cursive, with a prominent upward stroke on the left and a downward curve on the right.

Kahle

Beschreibung

Fördersystem für Güter, insbesondere Behälter für Gepäckstücke, und Steuerverfahren für das Fördersystem

5

Die Erfindung betrifft ein Fördersystem für Güter, insbesondere Behälter für Gepäckstücke, gemäß dem Oberbegriff des Anspruchs 1 und ein Steuerverfahren für das Fördersystem 10 gemäß dem Oberbegriff des Anspruchs 9.

 Bekannt sind Fördersysteme für Güter mit zwei oder mehreren Förderern, die übereinander in vertikal beabstandeten Ebenen angeordnet sind und zur Überbrückung des Abstands einen Lift verwenden, der einen horizontalen Liftförderer aufweist, welcher auf jeder Ebene mit dem zu dieser Ebene gehörenden Förderer eine Förderstrecke bildet. Die Güter werden in Förderrichtung der Förderstrecke entweder vom Liftförderer an den Förderer der Ebene übergeben oder umgekehrt von diesem 15 übernommen. Eine Steuerung sorgt für eine störungsfreie Beförderung der Güter, wobei die Förderer erst gestartet werden, wenn der Liftförderer bezogen auf die jeweilige Ebene 20 seine Endstellung erreicht hat.

 5 Der Nachteil der bekannten Fördersysteme besteht darin, dass der Güterfluss durch den Lift verringert ist.

Die Aufgabe der Erfindung ist es, ein Fördersystem und ein zugehöriges Steuerverfahren für Güter anzugeben, welches 30 einen hohen Güterdurchsatz aufweist.

Die Lösung dieser Aufgabe ist bezogen auf das Fördersystem durch die im Anspruch 1 und bezogen auf das Verfahren für das Fördersystem durch die im Anspruch 9 angegebenen Merkmale 35 gegeben. Durch die kennzeichnenden Merkmale der Unteransprüche ist das Fördersystem in vorteilhafter Weise weiter ausgestaltet.

Die Lösung sieht bezogen auf das Fördersystem vor, dass die Steuerung Signalisierungen umfasst, welche jeder Ebenen jeweils zugeordnet sind und welche anzeigen, dass der Lift 5 eine Vorposition der Ebene erreicht hat, die obere Vorposition wenn der Lift von oben kommend und die untere wenn er von unten kommend die Ebene anfährt. Die Güterbeförderung wird also nicht erst bei Erreichen der 10 entgültigen Position, sondern bei Passieren der Vorposition ausgelöst.

Bei einem kostengünstigen Fördersystem sind die Förderer und der Liftförderer jeweils von einem Antriebsmotor angetriebene endlosumlaufende Förderbänder.

15 Im einfachsten Falle sind die Signalisierungen als Sensoren ausgebildet, deren Überfahren signalisiert wird.

20 Kostengünstige Ausführungsformen der Sensoren sind Lichtschränken, Lichttaster, induktive Sensoren, mechanische Schalter oder Ultraschallsensoren.

Ein höherer Güterdurchsatz wird erreicht, wenn die Beförderung der Güter bei Erreichen der Vorpositionen 25 gestartet wird.

Ein höherer Durchsatz kann insbesondere erzielt werden, wenn zur Beförderung der Güter bei Erreichen der oberen Vorposition der als Abförderer arbeitende Förderer der 30 Förderstrecke und bei Erreichen der unteren Vorposition der als Zuförderer arbeitende Förderer gestartet wird.

35 Je nach Geschwindigkeit des Lifts kann das Starten der Beförderung auch nach einer vorgegebenen Verzögerungszeit erfolgen.

Dabei kann die Verzögerungszeit auch abhängig von der Anfahrgeschwindigkeit des Lifts gesteuert sein.

Die Lösung sieht bezogen auf das Verfahren für das
5 Fördersystem vor, dass der Steuerung mittels den Ebenen jeweils zugeordneten Signalisierungen jeweils angezeigt wird, dass der Lift eine Vorposition einer der Ebenen erreicht hat, die obere Vorposition wenn der Lift von oben kommend und die untere wenn er von unten kommend die Ebene anfährt.

10

Die Erfindung wird nachfolgend anhand einer Zeichnung beschrieben.



Die einzige Figur zeigt ein Fördersystem in einer
15 schematischen Darstellung. Es weist zwei als Bandförderer ausgebildete Förderer 1, 2 auf, die vertikal übereinander in beabstandeten Ebenen fest angeordnet sind. Bezogen auf die Figur ist rechts neben den beiden Förderern 1, 2 ein Lift 4 mit einem ebenfalls als Förderband ausgebildeten Liftförderer
20 5 angeordnet, der sich in der Figur in einer oberen Vertikalposition 7, hier der oberen Endposition, befindet, welche durch eine durchgehende Linie dargestellt ist. Der Lift 4 ist zusammen mit dem Förderer 5 vertikal nach unten in eine untere Vertikalposition 8, hier der unteren Endposition, verfahrbar, was der Doppelpfeil 6 anzeigt.



Selbstverständlich können die beiden Förderer 1, 2 in den beabstandeten Ebenen auch zueinander versetzt angeordnet sein. Dabei wird die Förderrichtung beibehalten; der
30 Liftförderer 5 muss nicht reversieren.

Eine nicht gezeigte Steuerung steuert das Verfahren des Lifts 4 zu einer der vorgegebenen Vertikalpositionen 7, 8.

35 In der oberen und unteren Vertikalposition 7, 8 bildet der Liftförderer 5 mit dem Förderer 1 bzw. 2 eine Förderstrecke, so dass in Förderrichtung jeweils Güter von dem einen

Förderer 1, 2, 5 auf den anderen Förderer 1 bzw. 2 bzw. 5 übergeben werden können.

In der Figur bildet der Liftförderer 5 mit dem Förderer 1 in 5 der oberen Vertikalposition 7 eine Förderstrecke, wobei ein Behälter 3 gerade auf den Liftförderer 5 des Lifts 4 befördert wird, wozu sich die beiden Förderer 1, 5 mit annähernd gleicher Geschwindigkeit bewegen. Die 10 Bewegungsrichtung des Behälters 3 ist durch den Pfeil 6a angezeigt.

Beim Anfahren der oberen Vertikalposition 7 aus der unteren Vertikalposition 8 passiert der Lift 4 eine zur oberen Vertikalposition 7 gehörende Signalisierung 9 in Form einer 15 Lichtschranke, die sich in einer unteren Vorposition 11 vor der Vertikalposition 7 befindet. Dabei kann es sich bei der Lichtschranke auch um einen Lichttaster, einen induktiven Sensor, einen mechanischen Schalter, einen Ultraschallsensor und dergleichen handeln. Die Signalisierung 9 startet dann 20 über die Steuerung sofort oder nach einer vorgegebenen Wartezeit den Förderer 1. Das Beschleunigen des Behälters 3 erfolgt auf diese Weise bereits bevor der Lift 4 seine Vertikalposition 7 erreicht. Der Behälter 3 kann so ohne Zeitverzögerung übernommen werden, wenn sich der Lift 4 in 25 seiner Vertikalposition 7 befindet.

Genauso kann der den Behälter 3 in horizontaler Richtung bewegende Liftförderer 5 angehalten werden, während der Lift 4 bereits nach unten zu fahren beginnt.

30 Beim Anfahren der unteren Vertikalposition 8 passiert der Lift 4 die obere Vorposition 11a und damit die Signalisierung 10. Daraufhin wird der Liftförderer 5 gestartet, so dass die Übergabe des Behälters 3 beim Erreichen der unteren 35 Vertikalposition 8 bereits in vollem Gange ist.

Die Steuerung der Förderer 1, 2, 5 erfolgt so, dass der Behälter 3 - während der Lift 4 seine jeweilige Vertikalposition 7, 8 erreicht - bereits mit der vorgesehenen Geschwindigkeit von dem jeweiligen Förderer 1, 2 oder 5 5 übergeben wird.

Bei mehr als zwei Ebenen umfasst jede Ebene, die von oben und unten angefahren werden kann, eine obere und eine untere Vorposition 11, 11a, wobei die zugehörigen Signalisierungen 10 9, 10 das Erreichen der oberen Vorposition 11a nur signalisieren, wenn der Lift 4 von oben kommt, und das der unteren 11 nur, wenn er von unten kommt.

15 Zur Erhöhung der Sicherheit sind die beiden Sperren 12 vorgesehen, die durch den Lift 4 betätigt werden.

(● -)

Patentansprüche

1. Förderersystem für Güter, insbesondere Behälter (3) für Gepäckstücke,

5 mit zumindest zwei Förderern (1, 2), die in vertikal beabstandeten Ebenen angeordnet sind, mit einem vertikal verfahrbaren Lift (4) mit einem Liftförderer (5), der in einer unteren Vertikalposition (8) mit dem unteren Förderer (2) und in einer oberen 10 Vertikalposition (7) mit dem oberen Förderer (1) jeweils eine Förderstrecke bildet, auf der die Güter in Förderrichtung von einem Förderer (1, 2, 5) auf den anderen Förderer (1, 2, 5) übergeben werden, und mit einer Steuerung, welche die Beförderung der Güter von dem 15 und auf den Liftförderer (5) in Abhängigkeit von der Vertikalposition (7, 8) des Lifts (4) steuert, dadurch gekennzeichnet, dass die Steuerung Signalisierungen (9, 10) umfasst, welche den Ebenen jeweils zugeordnet sind und welche anzeigen, dass 20 der Lift (4) eine Vorposition (11, 11a) der Ebene erreicht hat, die obere Vorposition (11a) wenn der Lift (4) von oben kommend und die untere (11) wenn er von unten kommend die Ebene anfährt.

25 2. Förderersystem nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass die Förderer (1, 2) und der Liftförderer (5) jeweils von einem Antriebsmotor angetriebene endlos umlaufende Förderbänder sind.

30

3. Förderersystem nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, dass die Signalisierungen (9, 10) als Sensoren ausgebildet sind.

35

4. Förderersystem nach Anspruch 3,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Sensoren als Lichtschranken, Lichttaster, induktive
Sensoren oder Ultraschallsensoren ausgebildet sind.

5

5. Förderersystem nach einem der vorhergehenden Ansprüche,
dadurch gekennzeichnet,
dass die Beförderung der Güter bei Erreichen der
Vorpositionen (11, 11a) gestartet wird.

10

6. Förderersystem nach Anspruch 5,
dadurch gekennzeichnet,
dass zur Beförderung der Güter bei Erreichen der oberen
Vorposition (11a) der als Abförderer arbeitende Förderer (1,
15 2) der Förderstrecke und bei Erreichen der unteren
Vorposition (11a) der als Zuförderer arbeitende Förderer (1,
2) gestartet wird.

15

7. Förderersystem nach Anspruch 6,
20 dadurch gekennzeichnet,
dass das Starten der Beförderung nach einer vorgegebenen
Verzögerungszeit erfolgt.

8. Förderersystem nach Anspruch 7,
25 dadurch gekennzeichnet,
dass die Verzögerungszeit abhängig ist von der
Anfahrgeschwindigkeit des Lifts.

9. Verfahren zur Förderung von Gütern, insbesondere Behälter
30 (3) für Gepäckstücke,
für ein Förderersystem
mit zumindest zwei Förderern (1, 2), die in vertikal
beabstandeten Ebenen angeordnet sind,
mit einem vertikal verfahrbaren Lift (4) mit einem
35 Liftförderer (5), der in einer unteren Vertikalposition (8)
mit dem unteren Förderer (2) und in einer oberen
Vertikalposition (7) mit dem oberen Förderer (1) jeweils eine

Förderstrecke bildet, auf der die Güter in Förderrichtung von einem Förderer (1, 2, 5) auf den anderen Förderer (1, 2, 5) übergeben werden, und

mit einer Steuerung, welche die Beförderung der Güter von dem

5 und auf den Liftförderer (5) in Abhängigkeit von der Vertikalposition (7, 8) des Lifts (4) steuert, dadurch gekennzeichnet,

dass der Steuerung mittels den Ebenen jeweils zugeordneten Signalisierungen (9, 10) jeweils angezeigt wird, dass der

10 Lift (4) eine Vorposition (11, 11a) einer der Ebenen erreicht hat, die obere Vorposition (11a) wenn der Lift (4) von oben kommend und die untere (11) wenn er von unten kommend die Ebene anfährt.

Zusammenfassung

Fördersystem für Güter, insbesondere Behälter (3) für Gepäckstücke

5

Die Erfindung betrifft ein ein zugehöriges Steuerverfahren umfassendes Förderersystem für Güter, insbesondere Behälter (3) für Gepäckstücke, mit zumindest zwei Förderern (1, 2), die in vertikal beabstandeten Ebenen angeordnet sind, mit einem vertikal verfahrbaren Lift (4) mit einem Liftförderer (5), der in einer unteren Vertikalposition (8) mit dem unteren Förderer (2) und in einer oberen Vertikalposition (7) mit dem oberen Förderer (1) jeweils eine Förderstrecke bildet, auf der die Güter in Förderrichtung von einem Förderer (1, 2, 5) auf den anderen Förderer (1, 2, 5) übergeben werden, und mit einer Steuerung, welche die Beförderung der Güter von dem und auf den Liftförderer (5) in Abhängigkeit von der Vertikalposition (7, 8) des Lifts (4) steuert. Um einen hohen Güterdurchsatz zu erzielen, wird vorgeschlagen, dass die Steuerung Signalisierungen (9, 10) umfasst, welche den Ebenen jeweils zugeordnet sind und welche anzeigen, das der Lift (4) eine Vorposition (11, 11a) der Ebene erreicht hat, die obere Vorposition (11a) wenn der Lift (4) von oben kommend und die untere (11) wenn er von unten kommend die Ebene anfährt.

Hierzu die einzige Figur

2002 18939

111

